

# SIRLab: Construção de um *framework* para a categoria de futebol de robôs *IEEE Very Small Size*

Johnathan Fercher da Rosa<sup>1</sup>, Lucas Borsatto Simão<sup>2</sup>, Hebert Luiz Cabral da Silva<sup>2</sup>,  
Felipe de Mello Amaral<sup>2</sup>, Pedro Mello<sup>2</sup>,  
Alberto Torres Angonese<sup>2</sup> e Eduardo Krempser da Silva<sup>3</sup>.

**Resumo— teste teste**

I. INTRODUÇÃO

II. FRAMEWORK

A. *VSS-Vision*

B. *VSS-Simulator*

C. *VSS-Viewer*

D. *VSS-SampleStrategy*

III. CONTROLE

IV. TRANSMISSÃO

V. HARDWARE

VI. CONCLUSÃO

<sup>1</sup>Instituto Militar de Engenharia - IME

<sup>2</sup>Faculdade de Educação Tecnologia do Estado do Rio de Janeiro -  
FAETERJ

<sup>3</sup>Laboratório Nacional de Computação Científica